

## UR18 技術仕様

UR18は、高い剛性と俊敏性を兼ね備え、より大型のエンドエフェクタや重いワークのハンドリングに対応しながら、多くの標準ガントリーシステムへ容易に取り付けられる軽量設計を実現しています。With a 950 mm reach and speeds up to 4 m/s, it's ideal for fast-paced pick-and-place deployments where reducing cycle times is crucial.

現在までに、URの協働ロボットは世界中のあらゆる業界で10万台以上が導入されています。最新のURロボットシリーズは、これまでにない性能、柔軟性、そして優れた操作性を提供します。

2025年9月更新。  
Copyright © 2025 by Universal Robots A/S. 無断複写・転載を禁じます。

### 特徴

IP 等級	IP65
騒音	< 67 dB(A)
ステータス表示	ロボットベース部のLEDライト
アームの据え付け	取付方向問わず
<b>ツールフランジの I/O ポート</b>	
デジタル入力	2
デジタル出力	2
アナログ入力	2 または 1 RS-485
電源電圧	12/24 V
電源	2 A (デュアルピン)、1 A (シングルピン)

### ハードウェア

設置面積	Ø204 mm
素材	アルミニウム、プラスチック、スチール
ツールフランジ	ISO 9409-1-50-4-M6
コネクタータイプ	M8 8ピンメス
ケーブル長(ロボットアーム)	6 m (236 in)
重量、ケーブル含まず	39,2 kg (86.42 lbs)
湿度	≤ 90% RH(結露なきこと)

## お問い合わせ

ユニバーサルロボット  
東京都港区芝二丁目28-8  
芝二丁目ビル14階  
日本

03-3452-1202  
[ur\\_japan@universal-robots.com](mailto:ur_japan@universal-robots.com)  
[universal-robots.com/ja](http://universal-robots.com/ja)

## 3 ポジションイネーブルティーチペンダント

### 特徴

IP 分類	IP54
湿度	≤ 90% RH(結露なきこと)
ディスプレイ解像度	1280 x 800 ピクセル

### ハードウェア

素材	プラスチック
ティーチペンダントのサイズ(幅 × 高さ × 奥行)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11.8 in x 9.1 in x 1.97 in)
重量	1.8 kg (3.961 lbs)、1 m のティーチペンダントケーブルを含む
ケーブル長	4.5 m (177.17 in)

## コントロールボックス

### 特徴

IP 分類	IP44
湿度	≤ 90% RH(結露なきこと)
<b>I/O ポート</b>	
デジタル入力	16
デジタル出力	16
アナログ入力	2
アナログ出力	2
高速パルスデジタル入力	4
I/O 電源	24V、2A

### 産業用プロトコル

Modbus TCP(クライアント/サーバー)  
Ethernet/IP アダプター  
PROFINET デバイス、PROFIsafe  
ROS/ROS2  
Ethernet 1 Gb/s  
USB 2.0 USB 3.0  
Mini DisplayPort  
射出成形機インターフェース  
(SPI AN-146 & Euromap-67)\*

### ハードウェアインターフェース

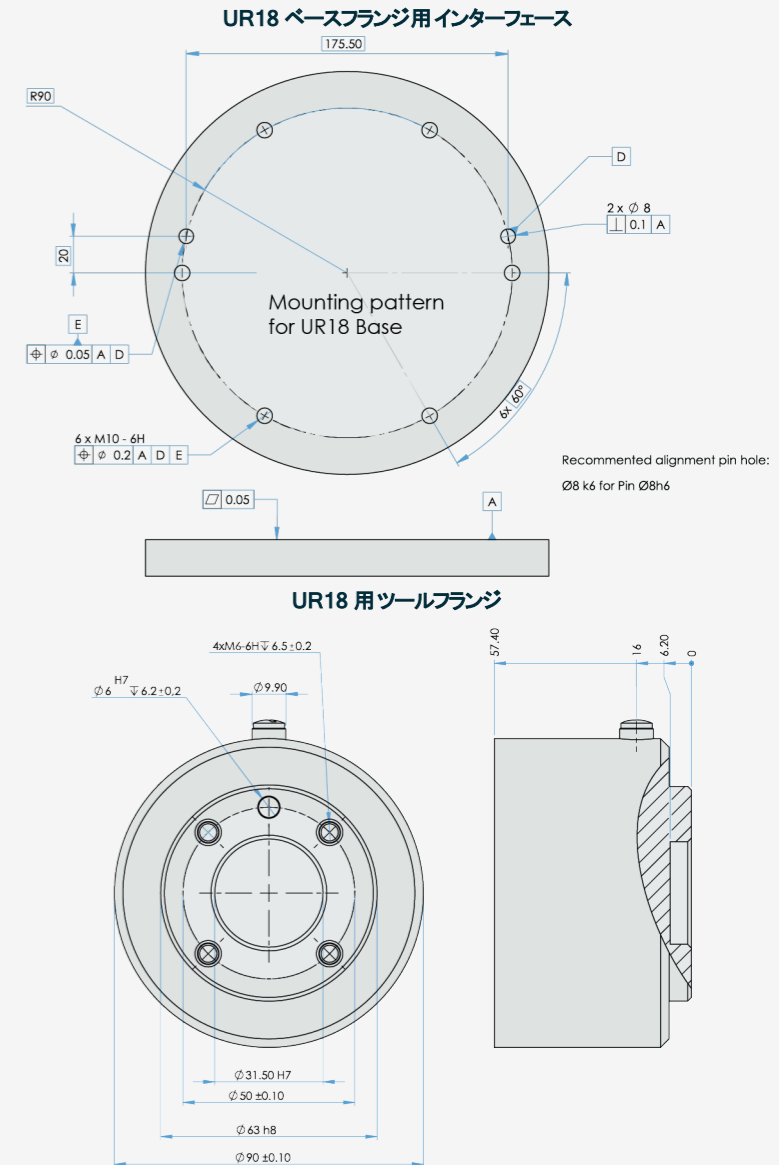
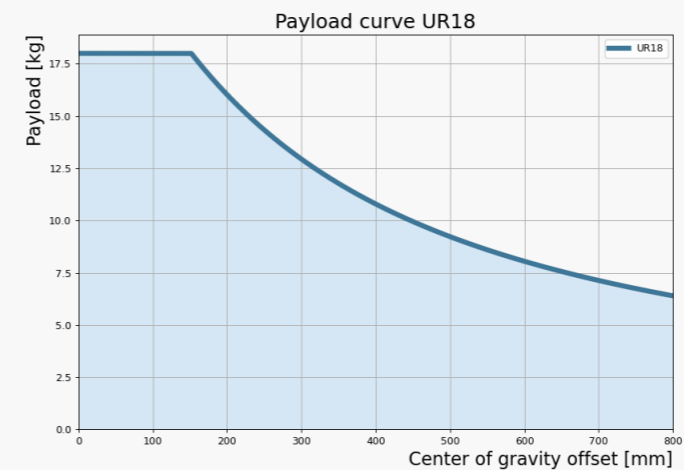
電源 100-240 VAC、47-440 Hz

\*OEMバージョンでのみ有効。

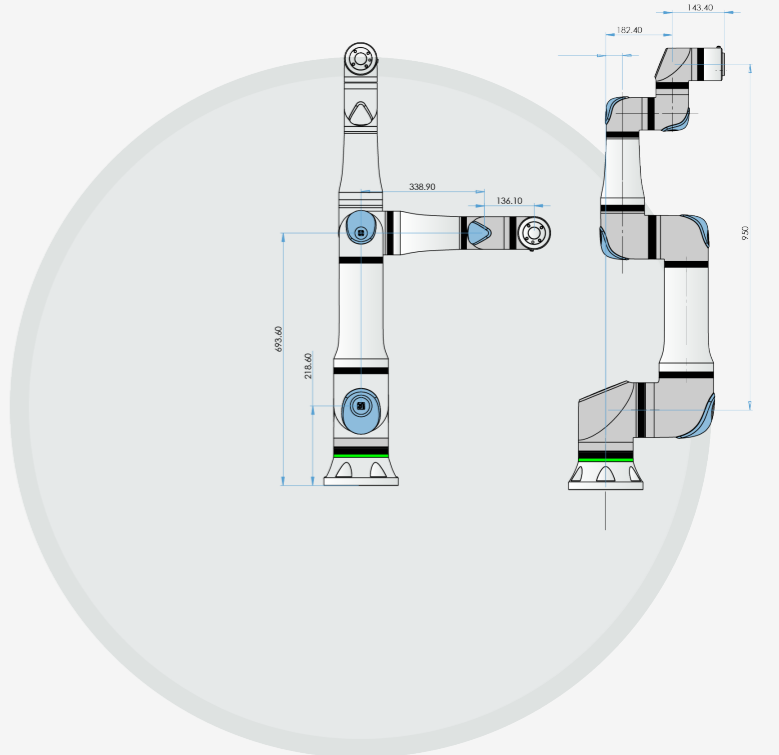
### ハードウェア

コントロールボックスのサイズ(幅 × 高さ × 奥行)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18.2 in x 17.6 in x 10 in)
重量	12 kg (26.5 lbs)
素材	粉体塗装スチール

OEMモデル-キャビネット無し、組み込み用途向け、AC/DC電源対応-も選択可能です。



### UR18 の寸法と可動範囲



特に明記がない場合:

寸法単位はミリメートルです。公差 ± 0.1 mm ± 0.5°

## UR18

### 一般仕様

可搬重量	18 kg (39.7 lbs)
リーチ	950 mm (37.4 in)
自由度	6軸ジョイント
プログラミング	PolyScope グラフィカルユーザーインターフェース搭載 12 インチタッチスクリーン
<b>電力消費(平均)</b>	
最大値	570 W
通常動作時の値	350 W
動作温度範囲	周囲温度: 0 ~ 50°C (32 ~ 122°F)
安全機能	20 項目の設定可能な安全機能
適合規格	EN ISO 13849-1(PLd カテゴリー3)、 EN ISO 10218-1 および UL 1740
ジョイントアーキテクチャ	2-1-3

## UR18 ロボットアーム

### 性能

力覚センサー、 ツールフランジトルクセンサー	力、x-y-z	トルク、x-y-z
範囲	± 150.0 N	± 10.0 Nm
分解能	± 7.5 N	± 0.2 Nm
精度	± 8.3 N	± 0.5 Nm

### 動作

最大 TCP 速度	4 m/s
位置繰り返し精度、ISO 9283 準拠	± 0.05 mm
<b>ジョイント動作</b>	
ベース	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 180°/s
ショルダー	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 180°/s
エルボー	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 240°/s
リスト1	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 300°/s
リスト2	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 300°/s
リスト3	動作範囲 ± 360° 最大速度 ± 300°/s